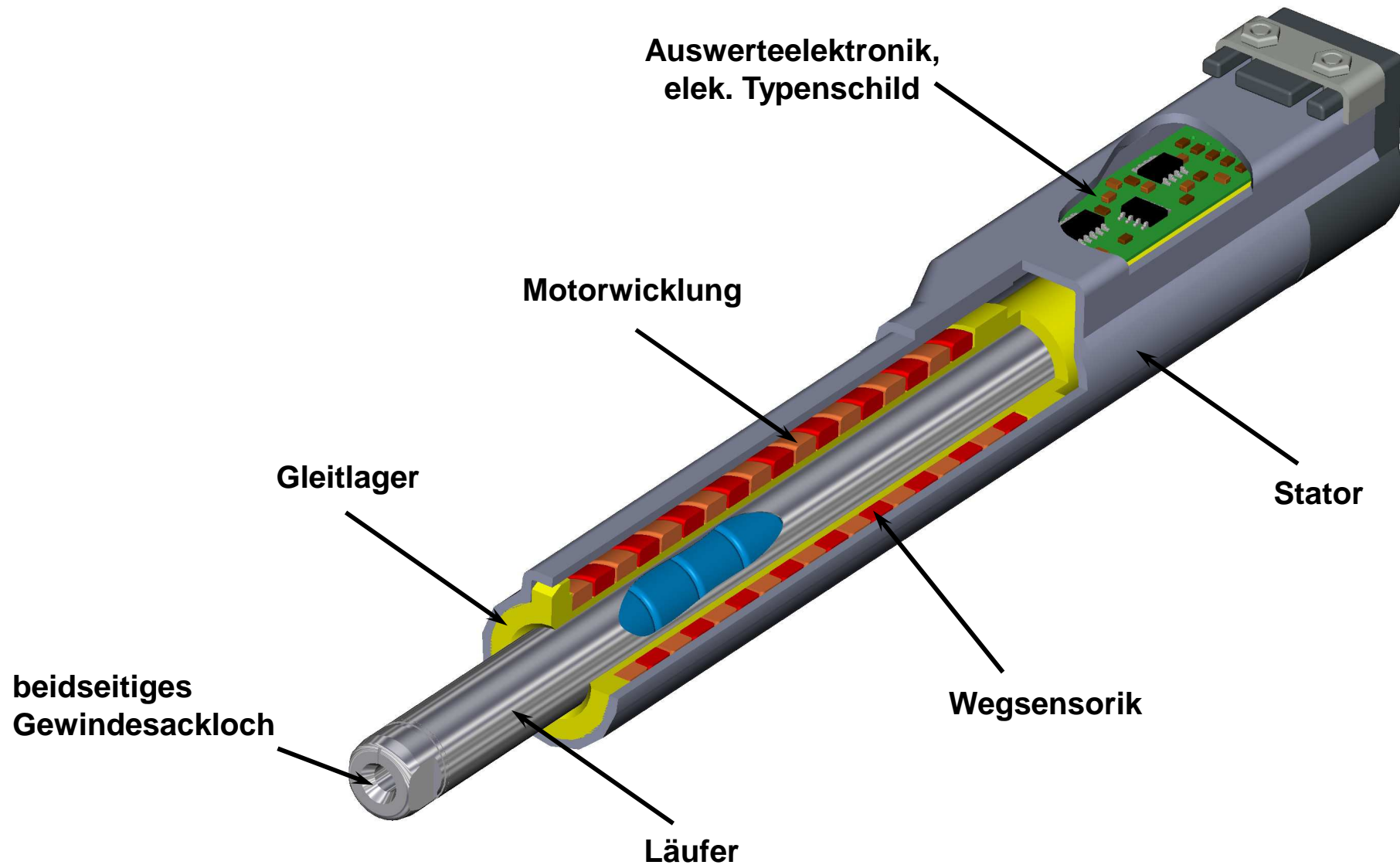
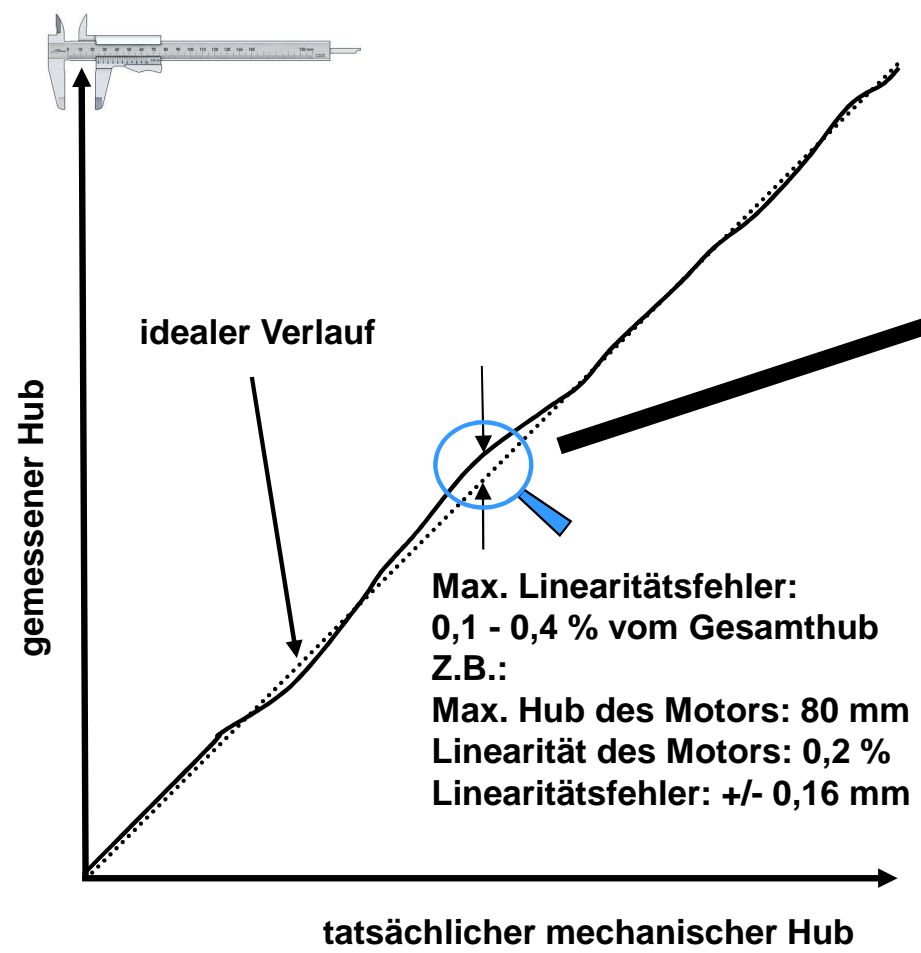


LinMot® Motor Konstruktion



LinMot® Genauigkeit der internen Hall-Positionssensorik

Spezifikation gem. LinMot-Motordatenblatt
 Wiederholgenauigkeit: +/- 0,05 mm
 Linearität: 0,1 - 0,4 % (motortypabhängig)



Max. Linearitätsfehler:
 0,1 - 0,4 % vom Gesamthub
 Z.B.:
 Max. Hub des Motors: 80 mm
 Linearität des Motors: 0,2 %
 Linearitätsfehler: +/- 0,16 mm

Wiederholgenauigkeit:
 < +/- 0,05 mm
 Voraussetzung:
 Läufer ist verdrehgesichert!

Ursachen für den Linearitätsfehler:
 mechanische Toleranzen,
 Toleranzen im Magnetfeld der einzelnen Magnete

Ursachen für eine endliche Wiederholgenauigkeit:
 Sensor-, Übertragungs- u. Verstärkerrauschen,
 A/D-Wandlerauflösung im Controller